

⑫ 公開實用新案公報 (U)

昭59—191869

⑤Int. Cl.³
H 02 K 11/00
G 01 P 1/04

識別記号

室内整理番号
 6903—5H
 8104—2F

④公開 昭和59年(1984)12月19日

審查請求 未請求

(全 2 頁)

⑤4 駆動源ユニット

横浜市神奈川区宝町2番地日産自動車株式会社横浜工場内

②1実 願 昭58-85175

⑦考案者 龜岡純一

②出 願 昭58(1983)6月6日

座間市広野台2丁目5000番地日
産自動車株式会社座間工場内

⑦2考案者 能田成而

横浜市神奈川区宝町2番地日産自動車株式会社横浜工場内

⑦出 願 人 日産自動車株式会社

横浜市神奈川区宝町2番地

⑦②考案者 小関博美

⑦代理人 弁理士 大沢敬

⑤⑦ 実用新案登録請求の範囲

被駆動部材を駆動する駆動モータの前記被駆動部材を連結する側と反対側の端面に、前記被駆動部材の相対位置検出用のエンコードと前記被駆動部材の絶対位置検出用のポテンシオメータと、該ポテンシオメータに駆動モータの出力軸の回転を減速して伝達する減速機とをユニット化して装着してなることを特徴とする駆動源ユニット。

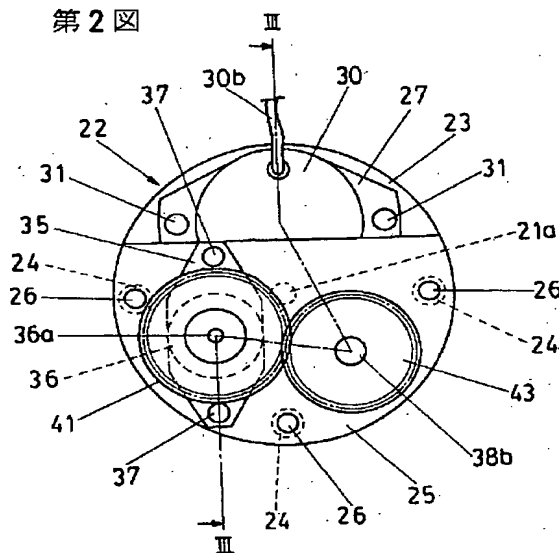
図面の簡単な説明

第1図は、この考案を実施したロボットの一例

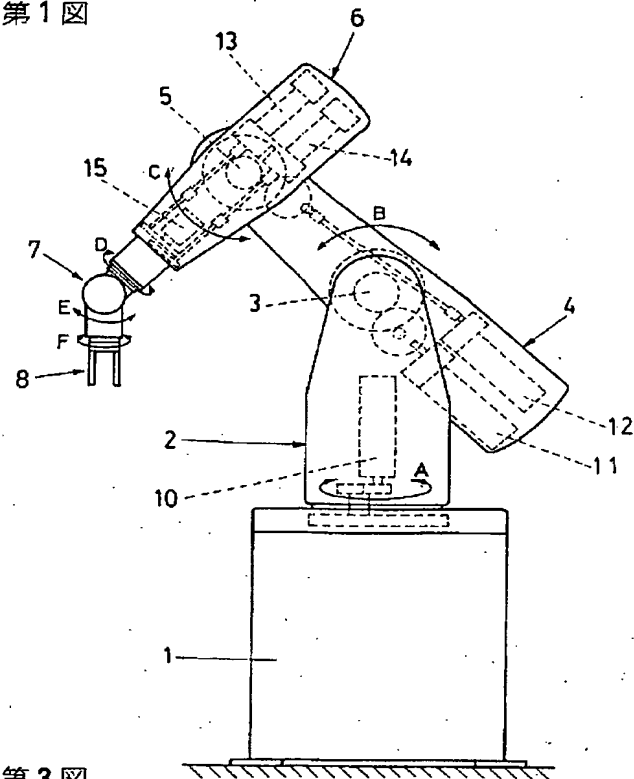
を示す側面図、第2図は及び第3図は、この考案を実施した駆動源ユニットの一例を示す背面図及びそのⅢ-Ⅲ線に沿う断面図である。

1…固定部、2…腰部、4…上腕、6…下腕、
7…手首、8…メカニカルハンド、13、14…
駆動源ユニット、21…駆動モータ、22…位置
検出ユニット、23…主基板、25…補助基板、
30…エンコーダ、36…ポテンシオメータ、
38…減速機、32、33、41、42、43…
歯車。

第2回



第1図



第3図

